PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2000-211541

(43)Date of publication of application: 02.08.2000

(51)Int.CL

(22)Date of filing:

B62D 6/00 B62D 1/19 B62D 1/20 B62D 3/12 B62D 5/04 B62D 5/22

B62D113:00

(21)Application number: 11-014389

22.01.1999

(71)Applicant: TOYOTA MOTOR CORP

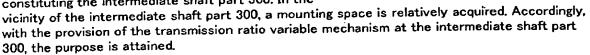
(72)Inventor: SHINTO MASAHIKO

KOSHIRO TAKAHIRO MATSUDA MORIHIRO KAWAMURO JIYUNJI

(54) STEERING CONTROL DEVICE FOR VEHICLE (57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To enable mounting of a transmission ratio variable mechanism without a large change in the existing structure by constructing a steering shaft of a forward end shaft part, intermediate shaft part and rear end shaft part connected mutually in series under a bent state via a joint member, and providing a transmission variable mechanism at the intermediate shaft part.

SOLUTION: A steering shaft is constructed of a forward end shaft part, rear end shaft part, and an intermediate shaft part 300 connecting the two to each other. The forward end shaft part is connected to the intermediate shaft part 300 and the rear end shaft part is connected to the intermediate shaft part 300 in a bent state via constant velocity joints 50, 60, respectively. A drive motor for a transmission ratio variable mechanism composed of a stator 321 and a rotor 322 is constructed at the inner side of cylinder surface of a housing 310 constituting the intermediate shaft part 300. In the





[Date of request for examination]

30.11.2001

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

2003年10月28日 15時42分

豊田工機(株)技術2号館3F

[Date of final disposal for application]
[Patent number]
[Date of registration]
[Number of appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

2003年10月28日 15時37分 豊田工機(株)技術2号館3F

(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出臘公開番号 特開2000-211541 (P2000-211541A)

(43)公開日 平成12年8月2日(2000.8.2)

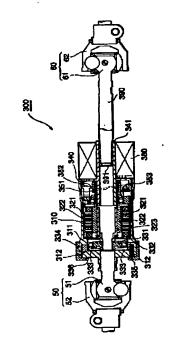
(TINI-ACII		識別記号		ΡI					テーマコード(参考)		
(51) Int Cl.'	0.200	BMW.1bm.1	B 6 2	2 D	6/00			3D030			
B62D	6/00			1/19 3 D 0 3 2							
	1/19					1/20	•		3 D 0 3 3		
	1/20					3/12		5 1 3			
	3/12	513				5/04		0 2 0			
	5/04		審査請求	未請求	謝求		OL	(全 7 頁)	最終頁に統		
(21) 出願番号		特顯平!1-14389		(71)出職人 000003207							
(0.7)		,,,,,,	トヨタ自動車株式会社								
(22)出顧日		平成11年1月22日(1999.	Į		爱知県	豊田市	トヨタ町1番	地			
		1 200-10	, ,			(72) 発明者 新堂 雅彦					
				1		爱知県	豊田市	トヨタ町 1番	地 トヨタ自		
			•		•	左科車	会社内	Ť			
				(72)	発明者	小城	強博				
-						爱知県	市田豊	トヨタ町 1 番	地 トヨタ自		
						車株式	会社内	Ī			
				(74)	代理人	100088	3155				
•							長谷	川 芳樹	(外1名)		
•											
									最終頁に統		

(54) 【発明の名称】 車両用操舵制御装置

(57)【要約】

【課題】 伝達比可変機構がラック&ピニオン機構のビ ニオン軸と同軸的に配置されており、搭載時にはラック ハウジングを含めた既存構造に変更を加える必要があ る。

【解決手段】 3分割した操舵軸の中間軸部に対して伝 達比可変機構を備える。中間軸部300は、伝達比可変 機構を収容したハウジング310と、ハウジング310 と係止した係止軸390で構成し、ハウジング310内 には係止軸390を内部に受け容れる中空の退避部を有 する。



特開2000-211541

(2)

【特許請求の範囲】

【請求項1】 操舵ハンドルの操舵角と転舵輪の転舵角 との間の伝達比を変化させる伝達比可変機構を、操舵ハ ンドルに連動して回転する操舵軸に備えた車両用操舵制 御装置であって、

前記操舵軸は、継手部材を介し屈曲状態で互いに一連に 連結された先端軸部、中間軸部及び後端軸部で構成さ れ、

前記中間軸部に前記伝達比可変機構を設けたことを特徴 とする車両用操舵制御装置。

【請求項2】 前記中間軸部は、

一方の前記継手部材に一端が連結され、内部に前記伝達 比可変機構を収容したハウジングと、他方の前記継手部 材に一端が連結され、他端が前記ハウジングに対して係 止された係止軸とを備えており、前記ハウジング内に は、前記ハウジングと係止軸との係止が解除された際、 前記係止軸を内部に受け容れる中空の退避部を有するこ とを特徴とする請求項1記載の車両用操舵制御装置。

【請求項3】 前記退避時における前記ハウジングと係 止軸との相対変位により、圧接されて変形する緩衝体を さらに備える請求項2記載の車両用操舵制御装置。

【請求項4】 前記継手部材は、外側に位置する包囲部と、この包囲部の内側に支持される軸部とで構成され、前記包囲部を前記中間軸部側に連結することを特徴とする請求項1記載の車両用操舵制御装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、操舵ハンドルの操舵角と転舵輪の転舵角との間の伝達比を変化させる伝達 比可変機構を備えた車両用操舵制御装置に関する。

[0002]

【従来の技術】操舵ハンドルの操舵角と転舵輪の転舵角との間の伝達比を変化させる伝達比可変機構を備えた車両用操舵制御装置の一例が、例えば特開平7-257406号に開示されている。ここで開示された操舵制御装置では、操舵ハンドルに連結された操舵軸の回転運動を転舵軸の直線運動に変換するラック&ビニオン機構に対し、このような伝達比可変機構を一体的に組み込んだ構造が開示されている。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】このような特関平7-257406号で開示された構造では、伝達比可変機構がビニオン軸と同軸的に配置した新たな構造であるため、ラックハウジングを含めた従来構造に変更を加える必要が生じ得ることとなり、従来構造からの変更箇所がより少ない方が搭載性の点で好ましい。そこで本発明は、このような課題を解決すべくなされたものであり、その目的は、既存の構造を大きく変更することなく搭載し得る車両用操舵制御装置を提供することにある。【0004】

【課題を解決するための手段】請求項1にかかる車両用操舵制御装置は、操舵ハンドルに運動して回転する操舵軸に対し、操舵ハンドルの操舵角と転舵輪の転舵角との間の伝達比を変化させる伝達比可変機構を備えた車両用操舵制御装置であって、操舵軸は、継手部材を介し屈曲状態で互いに一連に連結された先端軸部、中間軸部及び後端軸部で構成され、中間軸部に伝達比可変機構を設けたことを特徴とする。

【0005】操舵軸を構成する先端軸部にはコラム軸などが設けられ、この部位に伝達比可変機構を搭載すると運転席側の座席空間が減少することになり好ましくない。また、後端軸部には前述したラック&ビニオン機構が設けられており、この部位に伝達比可変機構を搭載するには前述したように既存構造に変更を加える必要が生む得る。これに対し、中間軸部は、主に先端軸部との連結角度を調整するために介在しており、中間軸部周辺は、比較的搭載スペースを確保しやすい。そこで、このような中間軸部に伝達比可変機構を設けることで、既存構造を大きく変更することなく伝達比可変機構を搭載することができる。

【0006】請求項2にかかる車両用操舵制御装置は、 請求項1における車両用操舵制御装置において、中間軸 部は、一方の継手部材に一端が連結され、内部に伝達比 可変機構を収容したハウジングと、他方の継手部材に一 端が連結され、他端がハウジングに対して保止された係 止軸とを備えており、ハウジング内には、ハウジングと 係止軸との係止が解除された際、係止軸を内部に受け容 れる中空の退避部を有することを特徴とする。

【0007】ハウジングと係止軸との係止は、車両衝突時に操舵軸に作用する衝撃力によって解除され、この係止解除によりハウジングの退避部内に係止軸が退避する状態となり、この作用により、衝突時の衝撃が低減される。

【0008】請求項3にかかる車両用操舵制御装置は、 請求項2における車両用操舵制御装置において、退避時 におけるハウジングと係止軸との相対変位により、圧接 されて変形する緩衝体をさらに備えて構成する。

【0009】退避時におけるハウジングと係止軸との相対変位により、圧接されて変形する緩衝体を備えることで、衝突時の衝撃力をより有効に吸収することができる。なお、緩衝体を中空として、内部に電気配線等を収容することで、搭載スペースを有効に活用することができる。

【0010】請求項4にかかる車両用操舵制御装置は、 請求項1における車両用操舵制御装置において、継手部 材は、外側に位置する包囲部と、この包囲部の内側に支 持される軸部とで構成され、包囲部を中間軸部側に連結 することを特徴とする。

【0011】継手部材を構成する包囲部と軸部との連結 部位には、通常、グリースなどの潤滑剤が塗布されてお

特開2000-211541

(3)

り、この潤滑剤は包囲部の内側に位置する軸部側に表出する状態となる。従って、包囲部を中間軸部側に連結する構造とすることで、潤滑剤に対する防塵カバーは、軸部側となる先端軸部又は後端軸部側に取り付けられることとなり、中間軸部には、このような防塵カバーの搭載スペースを確保する必要がなくなる。これにより、防塵カバーの搭載スペースに制約されることなく、中間軸部の長さを十分に確保でき、退避時の収縮ストロークを十分に確保することができる。

[0012]

【発明の実施の形態】以下、本発明の実施形態につき、 添付図面を参照して説明する。

【0013】図1に実施形態にかかる操舵制御装置を概略的に示す。操舵軸10の一端には操舵ハンドル20が連結されており、操舵軸10はハンドル操作に連動して操舵ハンドル20と一体的に回転する。操舵軸10の他端にはラック&ビニオン式のギアポックス30を介して転舵軸40に連結されており、ギアポックス30において操舵軸10の回転運動が転舵軸40の直進運動に変換される。そして転舵軸40の両側には転舵輪(図示せず)が連結されており、転舵軸40が軸線方向に変位することで、転舵輪の転舵角が変化する機構となっている。

【0014】操舵軸10は、一端が操舵ハンドル20側に連結された先端軸部100、一端がギアボックス30側に連結された後端軸部200、先端軸部100と後端軸部200とを連結する中間軸部300の間、及び、後端軸部200と中間軸部300の間は、それぞれ等速ジョイント50、60を介して屈曲状態で連結されている。なお、等速ジョイント50、60は、それぞれ受け側となる包囲部52、62と、この包囲部52、62の内側に支持される軸部51、61とで構成する。

【0015】図2に、中間軸部300を拡大して示す。 中間軸部300は、等速ジョイント50、60間に、ハウジング310と係止軸390とを一連に接続して構成している。

【0016】ハウジング310は筒形状を呈しており、このハウジング310の筒面内側にステータ321を固定し、さらにその内側には、中空の出力軸323と一体化したロータ322によって伝達比可変機構の駆動モータを構成している。この出力軸323は等速ジョイント50側に延在しており、その延在端部は波動歯車減速を構成する楕円状のカム331内に圧入している。これにより出力軸323とカム331は一体的に回転する。【0017】波動歯車減速機は、図3に示すように、この楕円状のカム331の外周部に対し、リング状のボー

ルベアリング332を嵌合させている。ボールベアリン

グ332の内輪部はカム331に固定しておりカム33

1と一体的に回転するが、外輪部はカム331の回転に 伴いポールを介して弾性変形する構造となっている。ま た、この外輪部には、外周部に歯を形成したフレクスプ ライン333と呼ばれるカップ状の金属弾性体を装着し ている。このフレクスプライン333の外周部には、ハ ウジングから径方向内側に突出した保持リング311 と、リング形状のサーキュラスプライン334とを隣接 して配置しており、一方のサーキュラスプライン334 は、連結ピン335を介在させて可動フランジ336と 連結し、さらにこの可動フランジ336は等速ジョイン ト50を構成する軸部51に対して一体的に固定してい る。保持リング311及びサーキュラスプライン334 の内周部には、ともにフレクスプライン333と同ビッ チの歯を形成しており、保持リング311の歯数はフレ クスプライン333と同じ枚数であるが、サーキュラス プライン334の歯数はフレクスプライン333よりも 数枚多くなっている。フレクスプライン333はカム3 31によって楕円状に撓められており、楕円の長軸両端 の2カ所で保持リング311及びサーキュラスプライン 334における内周部の歯と噛み合っている。出力軸3 23と一体的にカム331が回転すると、カム331の 回転に伴ってこれらの噛み合い位置が周方向に沿って順 に移動する。この場合、フレクスプライン333と保持 リング311との歯数は同数であるため、両部材間に相 対回転は発生せず、フレクスプライン333は保持リン グ311、すなわちハウジング310に対して相対回転 しないように保持されることになる。これに対し、フレ クスプライン333とサーキュラスプライン334との 歯数が異なっているため、カム331が一回転するとそ の歯数差分だけ両部材間に相対回転が発生することにな り、この結果、サーキュラスプライン334が保持リン グ311、すなわちハウジング310に対して相対的に 回転駆動されることになる。サーキュラスプライン33 4及び可動フランジ336は、ハウジング310内周部 に設けた軸受メタル312により回転自在に支持されて おり、外見的には、可動フランジ336及び軸部51が ハウジング310に対して相対回転することになる。こ のような作用により、操舵ハンドル20側となる軸部5 1の回転がハウジング310側へ伝達される量を変化さ せることができる。一方、ハウジング310の他端側に は、ハウジング310の内外を貫通する中空のガイド管 341を備えたフランジ340を固定しており、このガ イド管341は出力軸323と同軸上に位置しており、 互いの中空部は連通した状態となっている。

【0018】図4に示すように、ガイド管341は6角形の筒型を呈しており、その内部には、等速ジョイント60の軸部61から延在する係止軸390の先端が挿入した状態となっている。係止軸390の挿入端には、U字型に折り曲げられた板パネ391を装着しており、この板パネ391の両側部には、係止軸390側からガイ

特開2000-211541

(4)

ド管341内壁へ向かって山形に突出する湾曲部391 aを備えている。このような板パネ391を介在させる ことで、係止軸390とガイド管341との間に所定の 摩擦力を発生させており、係止軸390は、この摩擦力 によりガイド管341内に係止された状態となってい る。そして、ガイド管341の外周部には、内部にスパ イラルケーブルを収容した樹脂製のケーブルケース38 0を配設している。

【0019】また、ガイド管341とハウジング310との間の空間内には、リング状のロック板351、先端部がロック板351と係合するロックレバー352、ロックレバー352を変位させる電磁駆動部353などで構成するロック機構部を搭載している。

【0021】図5の例では、等速ジョイント60がガイド管341の終端部に当接して、係止軸390の退避が停止する構造であるが、他の実施形態としては、図6に示すように、ガイド管341の長さをケーブルケース380の幅よりも短くすることも可能である。このように構成することで、図7に示すように、衝撃により係止軸390がハウジング310内へ退避すると、ケーブルケース380は、フランジ340と等速ジョイント60と間に圧接されて変形する状態となり、操舵軸10に作用する衝撃力を吸収する経衝体として機能させることができ、衝突時に作用する衝撃力を有効に吸収することができる。

【0022】以上説明した実施形態では、等速ジョイント50の軸部51をハウジング310側に固定する構造を例示したが、図8に示すように、等速ジョイント50の包囲部52をハウジング310に連結し、軸部51を先端軸部100側に連結する構成を採用することもできる。このように構成することで、等速ジョイント50の包囲部52は、図2などで示した可動フランジ336としてそのまま機能させることができ、サーキュラスプライン334は、連結ビン335を介して直接包囲部52と連結される構造となる。

【0023】等速ジョイント50を構成する軸部51と

包囲部52との連結部位には、通常、グリースなどの潤滑剤が塗布されており、包囲部52は軸部51を囲むように配置されるため、この潤滑剤は軸部51側に表出する状態となる。従って、このように包囲部52をハウジング310側、すなわち中間軸部300側に連結する構造とすることで、潤滑剤に対する防塵カバー70(図8に一点鎖線で示す)は、軸部51側となる先端軸部100側に取り付けられることとなり、中間軸部300には、このような防塵カバー70の搭載スペースを確保する必要がなくなる。これにより、防塵カバー70の搭載スペースを確保する必要がなくなる。と、中間軸部300の長さを十分に確保でき、退避時の収縮ストロークを十分に確保することができる。

【0024】また、以上説明した実施形態では、ハウジング310の可動フランジ336を先端軸100側に配し、係止軸390を終端軸200側に配して、中間軸部300を構成する場合を例示したが、ハウジング310の可動フランジ33を後端軸部200側に配し、係止軸390を先端軸部100側に配して、中間軸部300を構成することも可能である。

[0025]

【発明の効果】以上説明したように、請求項1にかかる 車両用操舵制御装置によれば、中間軸部に伝達比可変機 構を設けることで、既存構造を大きく変更することなく 伝達比可変機構を搭載することができる。

【0026】請求項2にかかる車両用操舵制御装置によれば、退避部を有するハウジングと係止軸とを備えて中間軸部を構成したので、この係止解除によりハウジングの退避部内に係止軸が退避する状態となり、この作用により、衝突時の衝撃を低減することが可能となる。

【0027】請求項3にかかる車両用操舵制御装置によれば、退避時におけるハウジングと係止軸との相対変位により、圧接されて変形する緩衝体をさらに備えるので、衝突時の衝撃力をより有効に吸収することができる。

【0028】請求項4にかかる車両用操舵制御装置によれば、継手部材を構成する包囲部を中間軸部側に連結する構成を採用することにより、継手部材に対する防塵カパーは、先端軸部又は後端軸部側に取り付けられることとなり、中間軸部には、このような防塵カバーの搭載スペースを確保する必要がなくなる。これにより、防塵カバーの搭載スペースに制約されることなく、中間軸部の長さを十分に確保でき、退避時の収縮ストロークを十分に確保することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】実施形態にかかる操舵制御装置の構成を概略的 に示す説明図である。

【図2】中間軸部を拡大して示す縦断面図である。

【図3】波動歯車減速機の構造を概略的に示す平面図で ある。

(5)

特開2000-211541

【図4】ガイド管と係止軸との係止状態を示す係止部位の断面図である。

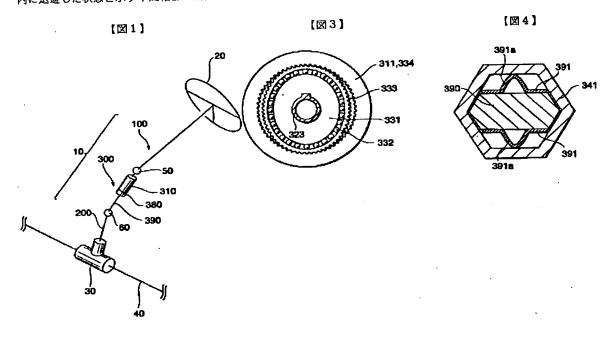
【図5】係止軸がハウジング内に退避した状態を示す中間軸部の断面図である。

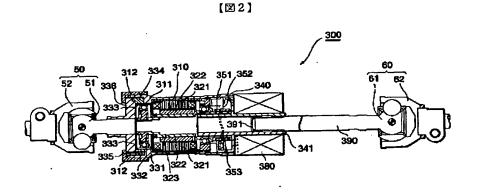
【図6】他の実施形態にかかる中間軸部を示す級断面図である。

【図7】図6の中間軸部を構成する係止軸がハウジング 内に退避した状態を示す中間軸部の断面図である。 【図8】他の実施形態にかかる中間軸部を示す縦断面図である。

【符号の説明】

10…操舵軸、50、60…等速ジョイント(継手部材)、51、61…軸部、52、62…包囲部、100…先端軸部、200…後端軸部、300…中間軸部、310…ハウジング、380…ケーブルケース(緩衝体)、390…係止軸。

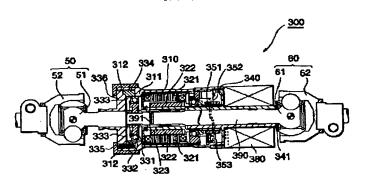




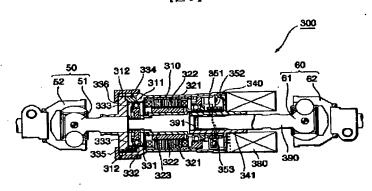
(6)

特開2000-211541

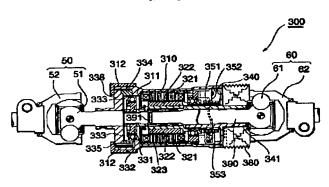




[図6]



【図7】

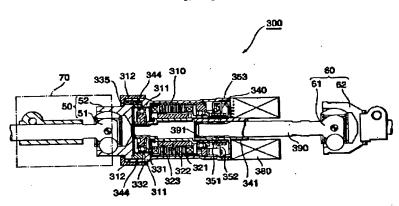


. 2003年10月28日 15時41分 豊田工機(株)技術2号館3F

(7)

特開2000-211541

【図8】



フロントページの続き

(51)Int.Cl.'

識別記号

B 6 2 D 5/22

// B 6 2 D 113:00

(72)発明者 松田 守弘

愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動

車株式会社内

FΙ

B 6 2 D 5/22

テーマコード(参考)

(72)発明者 河室 巡児

愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動

車株式会社内

Fターム(参考) 3D030 DC25 DC29

3D032 CC48 CC50 DA03 DA04 EA01

EC31 GG01

3D033 CA02 CA04 CA05 CA31